

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
2. Juni 2005 (02.06.2005)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2005/049362 A1

(51) Internationale Patentklassifikation⁷: B60K 31/00

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2004/012651

(22) Internationales Anmeldedatum:
9. November 2004 (09.11.2004)

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:
103 54 073.3 19. November 2003 (19.11.2003) DE

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US): DAIMLERCHRYSLER AG [DE/DE]; Epplestrasse 225, 70567 Stuttgart (DE).

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): DANNER, Bernd [DE/DE]; Achalmstrasse 11, 72631 Aichtal (DE). DUDECK, Ingo [DE/DE]; Schießbackerweg 10,

71384 Weinstadt (DE). EISELE, Helmut [DE/DE]; Brombergstrasse 11, 71032 Böblingen (DE). LAUER, Wolfgang [DE/DE]; Solothurner Strasse 31, 74074 Heilbronn (DE). REGENSBURGER, Uwe [DE/DE]; In den Holzwiesen 8, 73760 Ostfildern (DE).

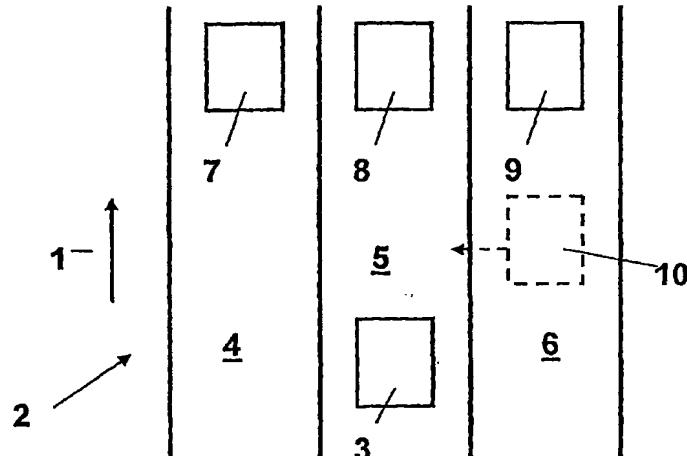
(74) Anwälte: SINGER, Klaus usw.; DaimlerChrysler AG, Intellectual Property Management, IPM-C106, 70546 Stuttgart (DE).

(81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: METHOD FOR CONTROLLING THE LONGITUDINAL MOVEMENT OF A MOTOR VEHICLE

(54) Bezeichnung: VERFAHREN ZUR LÄNGSBEWEGUNGSSTEUERUNG EINES KRAFTFAHRZEUGS



(57) Abstract: The invention relates to a method for controlling the longitudinal movement of a vehicle (3) particularly by means of a longitudinal movement control system. For vehicle speeds higher than a threshold speed, when no vehicle (8) driving in front of the first vehicle (3) is detected, the vehicle speed is set to a higher selected set speed, and when a vehicle (8) driving in front of the first vehicle (3) is detected, the distance from this vehicle (8) is set. When the vehicle is traveling at a speed less than the threshold speed, the longitudinal movement of the vehicle (3) is only controlled when a vehicle (8) driving in front of vehicle (3) is detected. This enables a distance controlling system to be realized that functions over a large range of speeds.

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

WO 2005/049362 A1



(84) **Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart):** ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Veröffentlicht:

— mit internationalem Recherchenbericht

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

(57) Zusammenfassung: Bei einem Verfahren zur Längsbewegungssteuerung eines Fahrzeugs (3), insbesondere mittels eines Längsbewegungssteuerungssystems, wobei für Fahrzeuggeschwindigkeiten oberhalb einer Schwellengeschwindigkeit, wenn kein vorausfahrendes Fahrzeug (8) erkannt wird, die Fahrzeuggeschwindigkeit auf eine höher gewählte Setzgeschwindigkeit geregelt wird, und, wenn ein vorausfahrendes Fahrzeug (8) erkannt wird, der Abstand zu diesem vorausfahrenden Fahrzeug geregelt wird, wird unterhalb der Schwellengeschwindigkeit die Längsbewegung des Fahrzeugs (3) nur dann gesteuert wird, wenn ein vorausfahrendes Fahrzeug (8) erkannt wird. Dadurch kann ein Abstandregelsystem über einen großen Geschwindigkeitsbereich realisiert werden.